

Zadání bakalářské práce

Student: **Jaroslav Holub**

Studijní program: B2341 Strojírenství

Studijní obor: 2301R013 Robotika

Téma: Virtuální model pracoviště s robotem ABB IRB 140 v prostředí systému RobotStudio
Virtual Model of a Workplace with the ABB IRB 140 Robot in the RobotStudio Software Environment

Zásady pro vypracování:

1. Analyzujte pracoviště výrobní linky vybrané pro automatizaci s využitím průmyslového robotu. Specifikujte parametry potřebné pro návrh RTP a výběr vhodného PR.
2. Navrhněte varianty řešení RTP a vyberte vhodný PR na základě specifikovaných parametrů. Varianty rozpracujte do úrovně nutné pro získání parametrů potřebných k jejich systematickému posouzení. Vyberte optimální variantu.
3. S podporou SW Robotstudio vytvořte virtuální model navrženého pracoviště a analyzujte jeho pracovní cyklus.
4. Práci doplňte zprávou dokumentující postup v SW Robotstudio. Výkresovou dokumentaci vypracujte dle pokynů vedoucího práce.
5. Práci též doložte v elektronické podobě ve formátu MS WORD a pdf a výkresovou dokumentaci v CAD systému (podle pokynů vedoucího).

Seznam doporučené odborné literatury:

SN 01 6910 *Úprava písemností psaných strojem nebo zpracovaných textovými editory*. Praha: český normalizační institut, srpen 1997. 36 s.

SN ISO 690 *Bibliografické citace. Obsah, forma a struktura*. Praha: český normalizační institut, 1996. 32 s.

BURKOVÍ, J. *Navrhování robotizovaných montážních linek*. 1. vydání. Ostrava: VŠB – TU Ostrava, 2008. 163 s. ISBN 978-80-248-1869-6.

BURKOVÍ, J. *Projektování a provoz RTP*. 1. vydání. Ostrava: VŠB – TU Ostrava, 2004. 118 s. ISBN 80-248-0709-2.

SKAUPA, J.; ZELINA, P. *Hlavičky průmyslových robotů*. 1. vydání. Ostrava: VŠB – TU Ostrava, 1993. 100 s. ISBN 80-7078-210-2.

Formální náležitosti a rozsah bakalářské práce stanoví pokyny pro vypracování zveřejněné na webových stránkách fakulty.

Vedoucí bakalářské práce: **Ing. Václav Krys**

Datum zadání: 30.11.2009

Datum odevzdání: 21.05.2010

prof. Dr.Ing. Petr Novák
vedoucí katedry

prof. Ing. Radim Farana, CSc.
dekan fakulty